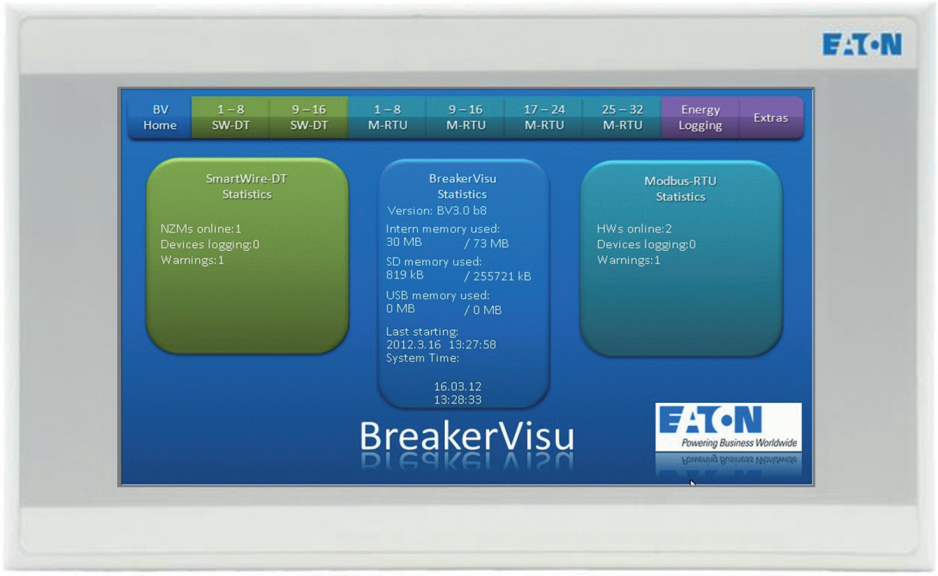
BreakerVisu
Visualisierung und Logging-System für die Energieverteilung



Powering Business Worldwide

Alle Marken- und Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen der jeweiligen Titelhalter.

Störfallservice
Bitte rufen Sie Ihre lokale Vertretung an:
http://www.eaton.com/moeller/aftersales
oder
Hotline After Sales Service:
+49 (0) 180 5 223822 (de, en)
AfterSalesEGBonn@eaton.com

Originalhandbuch
Die deutsche Ausführung dieses Dokuments ist das Originalhandbuch.

Übersetzung des Originalhandbuchs
Alle nicht deutschen Sprachausgaben dieses Dokuments sind Übersetzungen des Originalhandbuchs.

1. Auflage 2012, Redaktionsdatum 04/12

© 2012 by Eaton Industries GmbH, 53105 Bonn

Autor: Daniel Jansen
Redaktion: Jutta Kremer

Alle Rechte, auch die der Übersetzung, vorbehalten.

Kein Teil dieses Handbuches darf in irgendeiner Form (Druck, Fotokopie, Mikrofilm oder einem anderen Verfahren) ohne schriftliche Zustimmung der Firma Eaton Industries GmbH, Bonn, reproduziert oder unter Verwendung elektronischer Systeme verarbeitet, vervielfältigt oder verbreitet werden.

Änderungen vorbehalten.

Gefahr!
Gefährliche elektrische Spannung!

Vor Beginn der Installationsarbeiten

- Gerät spannungsfrei schalten
- Gegen Wiedereinschalten sichern
- Spannungsfreiheit feststellen
- Erden und kurzschließen
- Benachbarte, unter Spannung stehende Teile abdecken oder abschranken.
- Die für das Gerät angegebenen Montagehinweise (AWA/IL) sind zu beachten.
- Nur entsprechend qualifiziertes Personal gemäß EN 50110-1/-2 (VDE 0105 Teil 100) darf Eingriffe an diesem Gerät/System vornehmen.
- Achten Sie bei Installationsarbeiten darauf, dass Sie sich statisch entladen, bevor Sie das Gerät berühren.
- Die Funktionserde (FE, PES) muss an die Schutzerde (PE) oder den Potenzialausgleich angeschlossen werden. Die Ausführung dieser Verbindung liegt in der Verantwortung des Errichters.
- Anschluss- und Signalleitungen sind so zu installieren, dass induktive und kapazitive Einstreuungen keine Beeinträchtigung der Automatisierungsfunktionen verursachen.
- Einrichtungen der Automatisierungstechnik und deren Bedienelemente sind so einzubauen, dass sie gegen unbeabsichtigte Betätigung geschützt sind.
- Damit ein Leitungs- oder Aderbruch auf der Signalseite nicht zu undefinierten Zuständen in der Automatisierungseinrichtung führen kann, sind bei der E/A-Kopplung hard- und software-seitig entsprechende Sicherheitsvorkehrungen zu treffen.
- Bei 24-Volt-Versorgung ist auf eine sichere elektrische Trennung der Kleinspannung zu achten. Es dürfen nur Netzgeräte verwendet werden, die die Forderungen der IEC 60364-4-41 bzw. HD 384.4.41 S2 (VDE 0100 Teil 410) erfüllen.
- Schwankungen bzw. Abweichungen der Netzspannung vom Nennwert dürfen die in den technischen Daten angegebenen Toleranzgrenzen nicht überschreiten, andernfalls sind Funktionsausfälle und Gefahrenzustände nicht auszuschließen.
- NOT-AUS-Einrichtungen nach IEC/EN 60204-1 müssen in allen Betriebsarten der Automatisierungseinrichtung wirksam bleiben. Entriegeln der NOT-AUS-Einrichtungen darf keinen Wiederanlauf bewirken.
- Einbaugeräte für Gehäuse oder Schränke dürfen nur im eingebauten Zustand, Tischgeräte oder Portables nur bei geschlossenem Gehäuse betrieben und bedient werden.
- Es sind Vorkehrungen zu treffen, dass nach Spannungseinbrüchen und -ausfällen ein unterbrochenes Programm ordnungsgemäß wieder aufgenommen werden kann. Dabei dürfen auch kurzzeitig keine gefährlichen Betriebszustände auftreten. Ggf. ist NOT-AUS zu erzwingen.
- An Orten, an denen in der Automatisierungseinrichtung auftretende Fehler Personen- oder Sachschäden verursachen können, müssen externe Vorkehrungen getroffen werden, die auch im Fehler- oder Störfall einen sicheren Betriebszustand gewährleisten beziehungsweise erzwingen (z. B. durch unabhängige Grenzwertschalter, mechanische Verriegelungen usw.).
- Während des Betriebes können Frequenzumrichter ihrer Schutzart entsprechend spannungsführende, blanke, gegebenenfalls auch bewegliche oder rotierende Teile, sowie heiße Oberflächen besitzen.
- Das unzulässige Entfernen der erforderlichen Abdeckung, die unsachgemäße Installation und falsche Bedienung von Motor oder Frequenzumrichter, kann zum Ausfall des Gerätes führen und schwerste gesundheitliche Schäden oder Materialschäden verursachen.
- Bei Arbeiten an unter Spannung stehenden Frequenzumrichtern sind die geltenden nationalen Unfallverhütungsvorschriften (z. B. BGV 4) zu beachten.
- Die elektrische Installation ist nach den einschlägigen Vorschriften durchzuführen (z. B. Leitungsquerschnitte, Absicherungen, Schutzleiteranbindung).
- Alle Arbeiten zum Transport, zur Installation, zur Inbetriebnahme und zur Instandhaltung dürfen nur von qualifiziertem Fachpersonal durchgeführt werden (IEC 60364 bzw. HD 384 oder DIN VDE 0100 und nationale Unfallverhütungsvorschriften beachten).
- Anlagen, in die Frequenzumrichter eingebaut sind, müssen ggf. mit zusätzlichen Überwachungs- und Schutzeinrichtungen gemäß den jeweils gültigen Sicherheitsbestimmungen, z. B. Gesetz über technische Arbeitsmittel, Unfallverhütungsvorschriften usw. ausgerüstet werden. Veränderungen der Frequenzumrichter mit der Bediensoftware sind gestattet.
- Während des Betriebes sind alle Abdeckungen und Türen geschlossen zu halten.

- Der Anwender muss in seiner Maschinenkonstruktion Maßnahmen berücksichtigen, die die Folgen bei Fehlfunktion oder Versagen des Antriebsreglers (Erhöhung der Motordrehzahl oder plötzliches Stehenbleiben des Motors) begrenzen, so dass keine Gefahren für Personen oder Sachen verursacht werden können, z. B.:
  - Weitere unabhängige Einrichtungen zur Überwachung sicherheitsrelevanter Größen (Drehzahl, Verfahrweg, Endlagen usw.).
  - Elektrische oder nichtelektrische Schutzeinrichtungen (Verriegelungen oder mechanische Sperren) systemumfassende Maßnahmen.
  - Nach dem Trennen der Frequenzumrichter von der Versorgungsspannung dürfen spannungsführende Geräteteile und Leistungsanschlüsse wegen möglicherweise aufgeladener Kondensatoren nicht sofort berührt werden. Hierzu sind die entsprechenden Hinweisschilder auf dem Frequenzumrichter zu beachten.

Inhaltsverzeichnis

0.1	Zielgruppe	3
0.2	Weitere Handbücher zu den Geräten	3
0.3	Lesekonventionen	4
1	**Geräteübersicht**	**5**
1.1	Kompatible Geräte	5
1.2	Topologie	6
1.3	Verdrahtungsplan	7
2	**Konfiguration des SmartWire-DT**	**9**
2.1	Konfiguration	9
2.2	Adressierung des CAN-Gateways	9
3	**Konfiguration des NZM-XMC**	**11**
3.1	Adressierung des NZM-XMC	11
3.1.1	Anschluss des NZM-XMC	11
3.1.2	Festlegen des COM-Ports	12
3.1.3	Registerübersicht	14
3.1.4	Finden der Modbus-Adresse	15
3.1.5	Eingabe der neuen Adresse	16
3.1.6	Speichern der Konfiguration	17
3.1.7	Kontrollieren der Adressänderung	18
3.2	Alarm-Konfiguration	19
3.2.1	Alarme	19
3.2.2	Registerübersicht	19
3.2.3	Konfiguration	20
4	**Konfiguration des IZMX-MCAM**	**25**
4.1	CAM-Module	25
4.2	Konfiguration	25
4.2.1	Übersicht Typ U-Auslöser	25
4.2.2	Modbus-Adresse	26
4.2.3	Baudrate	26
4.2.4	Parität	26
4.2.5	Stoppbits	27
5	**Installation der BreakerVisu**	**29**
5.1	Herstellung einer Verbindung zum XV	29
5.2	Übertragung des BreakerVisu auf das XV	31
5.3	Startbildschirm	32

0 Zu dieser Installationsanleitung

Die vorliegende Installationsanleitung beschreibt die Konfiguration und Installation des BreakerVisu-Systems. Diese dient zum Visualisieren und Protokollieren der Betriebsdaten von Niederspannungsschaltanlagen in Verbindung mit Leistungsschaltern dient.

0.1 Zielgruppe

Lesen Sie dieses Handbuch bitte sorgfältig durch, bevor Sie das BreakerVisu-System installieren und in Betrieb nehmen.

Das Handbuch richtet sich an Ingenieure und Elektrotechniker. Für die Inbetriebnahme werden elektrotechnische Fachkenntnisse vorausgesetzt.

0.2 Weitere Handbücher zu den Geräten

- SmartWire-DT Gateway: MN05013002Z-DE
- NZM-XSWD-704: L05006005Z
- Serie NRX TripUnit Typ U: L01301001G
- Serie NRX MCAM-Modul: L01301034
- NZM-XMC: MN01219001Z-DE
- XV100-Handbuch: MN04802004Z-DE

Für ein schnelles Auffinden geben Sie bitte unter
http://www.eaton.com/moeller → Support
als Suchbegriff die Dokumentationsnummer ein.

0.3 Lesekonventionen

In diesem Handbuch werden Symbole eingesetzt, die folgende Bedeutung haben:

▶ zeigt Handlungsanweisungen an.

Weist auf nützliche Tipps hin.

ACHTUNG
Warnt vor möglichen Sachschäden.

VORSICHT
Warnt vor gefährlichen Situationen mit möglichen leichten Verletzungen.

WARNUNG
Warnt vor gefährlichen Situationen, die möglicherweise zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen.

GEFAHR
Warnt vor gefährlichen Situationen, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen.

Für eine gute Übersichtlichkeit finden Sie im Seitenkopf die Kapitelüberschrift und den aktuellen Abschnitt.

Alle Angaben in diesem Handbuch beziehen sich auf die hier dokumentierten Hard- und Software-Versionen.

Weitere Informationen zu den hier beschriebenen Gerätereihen finden Sie im Internet unter:
www.moeller.net → Support → Download Center

1 Geräteübersicht

1.1 Kompatible Geräte

Das BreakerVisu-System kann in Verbindung mit den folgenden Geräten verwendet werden.

Bestell-Nr.	Typ	Beschreibung
142538	XV-102-D6-70TWRC-10	7" Touchpanel
116307	EU5C-SWD-CAN	SWD CANopen Gateway
135530	NZM-XSWD-704	SWD-Modul für NZM Schalter
122892	IZMX-MCAM	Modbus-Modul für Serie NRX
124236	IZM-MMINT	Modbus-Modul für IZM26 Schalter
156641	NZM2-XMC-MB-250	XMC Mess- und Kommunikationsmodul bis 250A
129961	NZM2-XMC-MB	XMC Mess- und Kommunikationsmodul bis 300A
129962	NZM3-XMC-MB	XMC Mess- und Kommunikationsmodul bis 500A
153141	NZM3-XMC-KIT-630	XMC Mess- und Kommunikationsmodul bis 630A
156642	NZM2-4-XMC-MB-250	XMC Mess- und Kommunikationsmodul bis 250A, 4-polig
129965	NZM2-4-XMC-MB	XMC Mess- und Kommunikationsmodul bis 300A, 4-polig
129966	NZM3-4-XMC-MB	XMC Mess- und Kommunikationsmodul bis 500A, 4-polig
129968	NZM-XMC-AC	XMC Spannungsversorgung 24V auf 230V
158562	NZM-XMC-USB485	XMC USB zu RS485 Converter zur Konfiguration

Für die Leistungsschalter-Serien NRX und IZM26 ist mindestens eine Auslöseelektronik vom Typ U oder vom Typ P erforderlich. Für NZM Leistungsschalter im SmartWire-DT Netzwerk wird ein elektronischer Auslöser benötigt.

1.2 Topologie

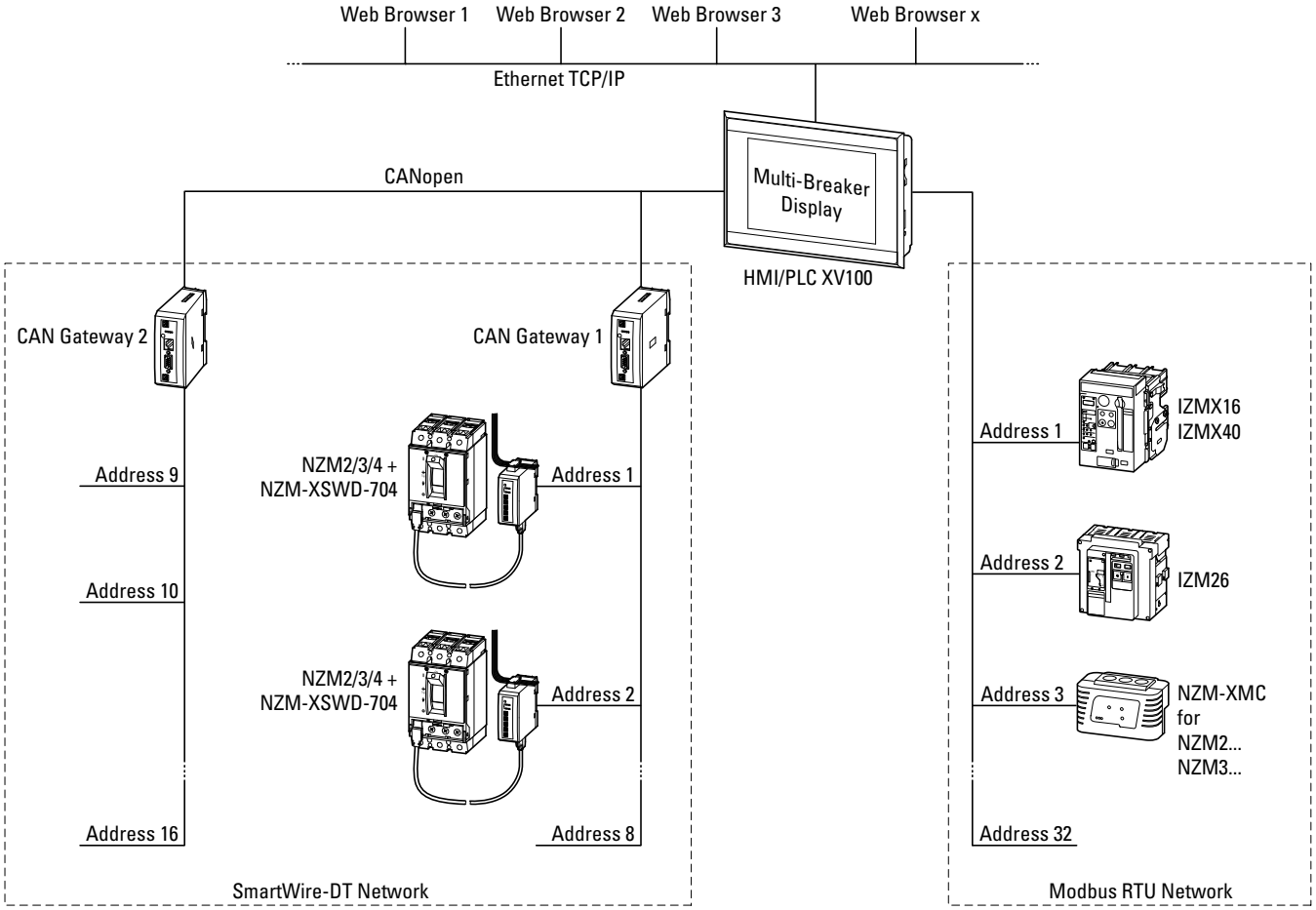


Abbildung 1: Topologie

1.3 Verdrahtungsplan

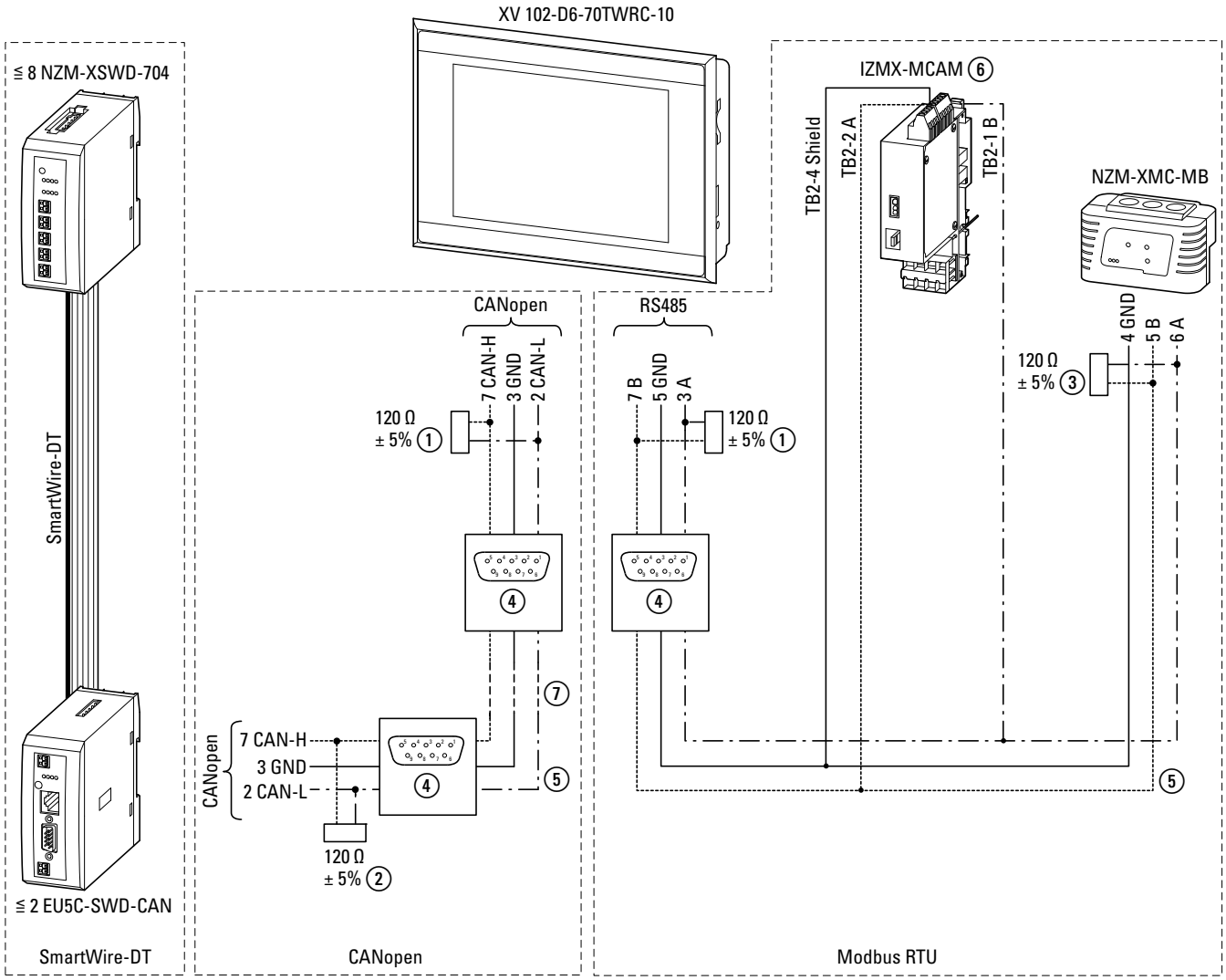


Abbildung 2: Verdrahtungsplan

① Widerstand im Stecker
② Widerstand im Gateway
③ Abschlusswiderstand
④ D-Sub-Buchse: SUBCON-PLUS F2 von Phoenix Contact (empfohlen)
⑤ Modbus und CAN-Leitung von Lappkabel UNITRONIC® BUS LD, (2 x 2 x 0,22) (empfohlen)
⑥ Mobus B muss auf IZMX-MCAM Klemme A geführt werden.
⑦ Optionales zweites EU5C-SWD-CAN parallel anklemmen.

→ Die Verdrahtung erfolgt bauseits. Es existieren keine konfektionierten Kabel.

2 Konfiguration des SmartWire-DT

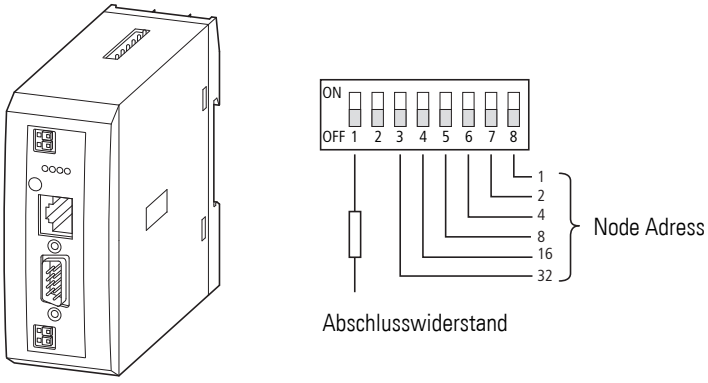
2.1 Konfiguration

- ▶ Verbinden Sie das CAN-Gateway mit dem XV100.
- ▶ Schließen Sie den SmartWire-DT Teilnehmer an die SmartWire-DT Leitung an.
- ▶ Schließen Sie die SmartWire-DT Leitung an das CAN-Gateway an.
- ▶ Stellen Sie für das erste Gateway am CAN-Gateway Adresse 2 ein.
- ▶ Wenn erforderlich, wiederholen Sie diesen Vorgang und stellen Sie für das zweite Gateway Adresse 3 ein.
- ▶ Drücken Sie die Taste „Config“ am Gateway, um die automatische Konfiguration des SmartWire-DT automatisch zu starten.

2.2 Adressierung des CAN-Gateways

Stellen Sie am Gateway die CANopen-Adresse (Node address) über die DIP-Schalter 3 - 8 ein.

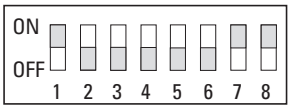
→ Der DIP-Schalter befindet sich unter einer Abdeckung auf der rechten Seite des Gateways. Gültige Adressen sind 1 - 32.



- ▶ Wenn Sie zwei Gateways verwenden, stellen Sie diese wie folgt ein:

Gateway 1

Gateway 2



▶ Wenn Sie nur ein Gateway verwenden, stellen Sie die Adresse wie folgt ein:

Gateway 1

3 Konfiguration des NZM-XMC

3.1 Adressierung des NZM-XMC

Nachfolgend wird die Adressierung des NZM-XMC beschrieben.

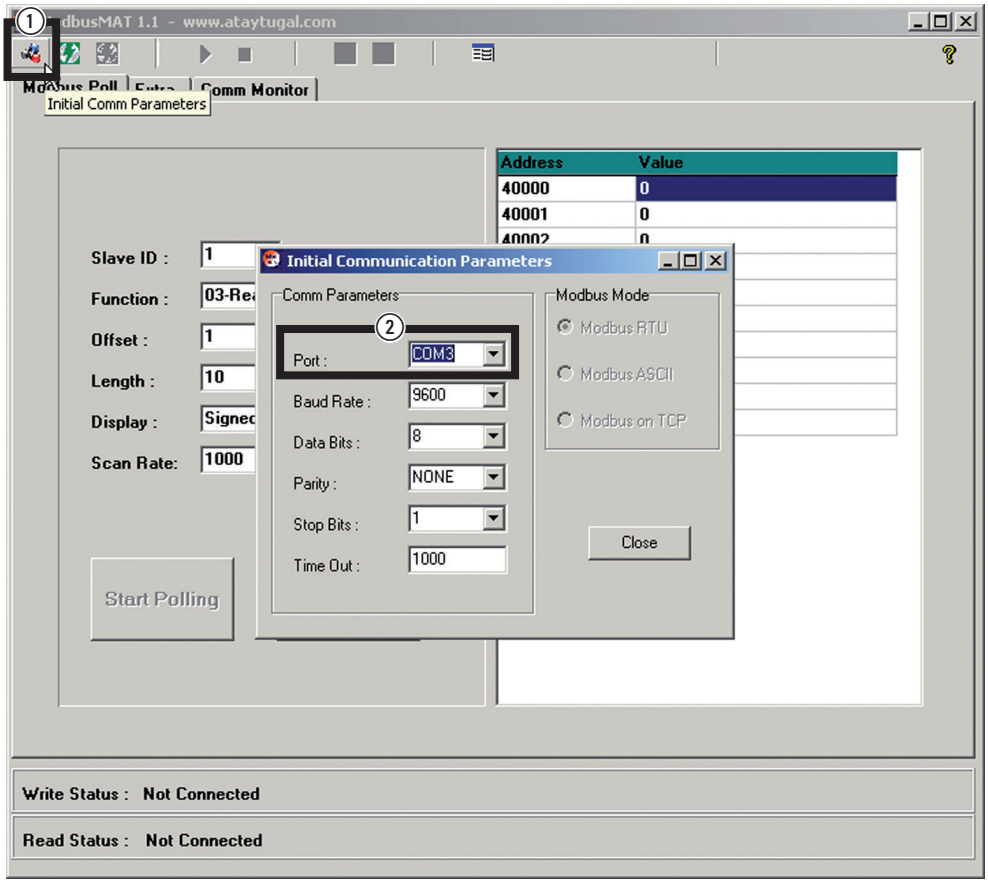
3.1.1 Anschluss des NZM-XMC

- Schließen Sie den USB-RS485-Converter (SAP-Nr. 158562) an Ihren Computer und an das XMC-Modul an.
- Installieren Sie den Treiber, der sich auf der mitgelieferten CD befindet.
- Starten Sie das Programm ModbusMat.

Das Programm ModbusMat ist unter ftp://ftp.moeller.net/CIRCUIT_BREAKER/KOMMUNIKATION/XMC_Measuring/Tools/XMC_Config_ModbusMAT/ oder als Freeware unter http://www.ataytugal.com/modbusmat.htm erhältlich.

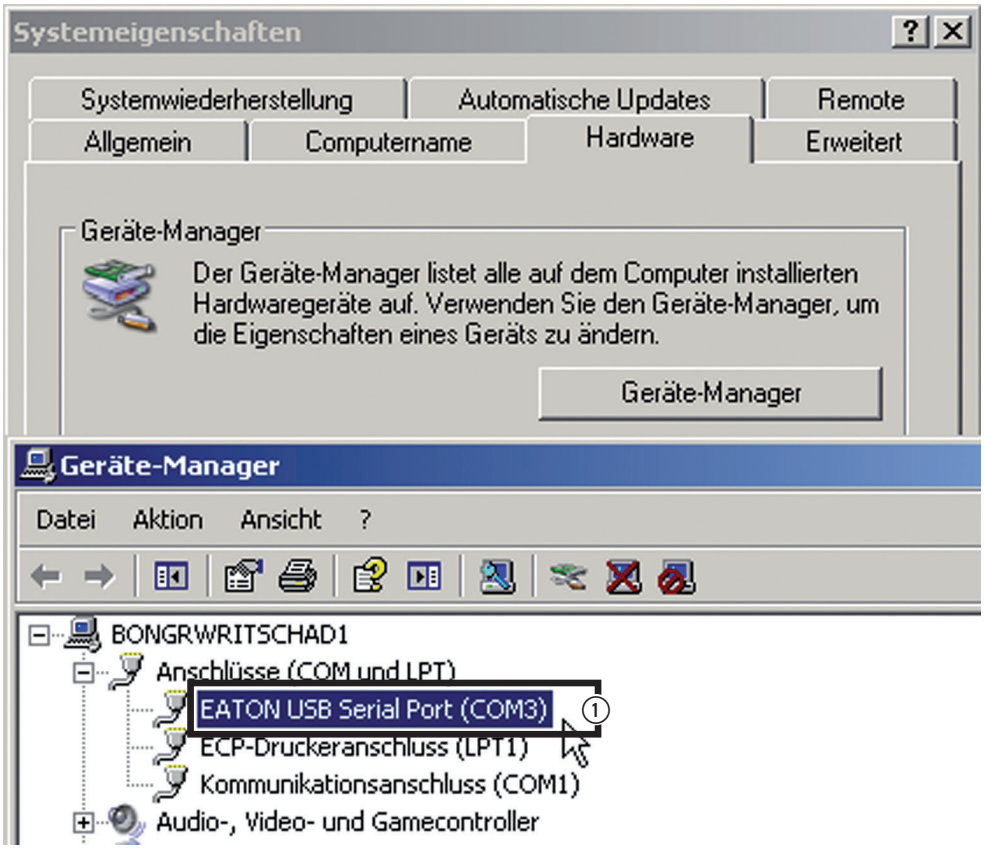
3.1.2 Festlegen des COM-Ports

- Betätigen Sie in der oberen linken Ecke des Fensters das Symbol „Initial Comm Parameters“ ①. Ein neues Fenster öffnet sich.
- Geben Sie bei „Port“ ② den gewünschten Wert ein.



Der COM-Port des USB-RS485-Converters ist im Geräte-Manager von Windows einzusehen.

- Betätigen Sie die Schaltfläche Start.
- Wählen Sie „Einstellungen“, „Systemsteuerung“ und „System“.
- Gehen Sie auf „Systemeigenschaften“ und wählen Sie dann die Registerkarte „Hardware“ aus.
- Betätigen Sie die Schaltfläche Geräte-Manager. Der Port ① wird in der sich öffnenden Liste unter „Anschlüsse“ (Com und LPT) aufgeführt.



3.1.3 Registerübersicht

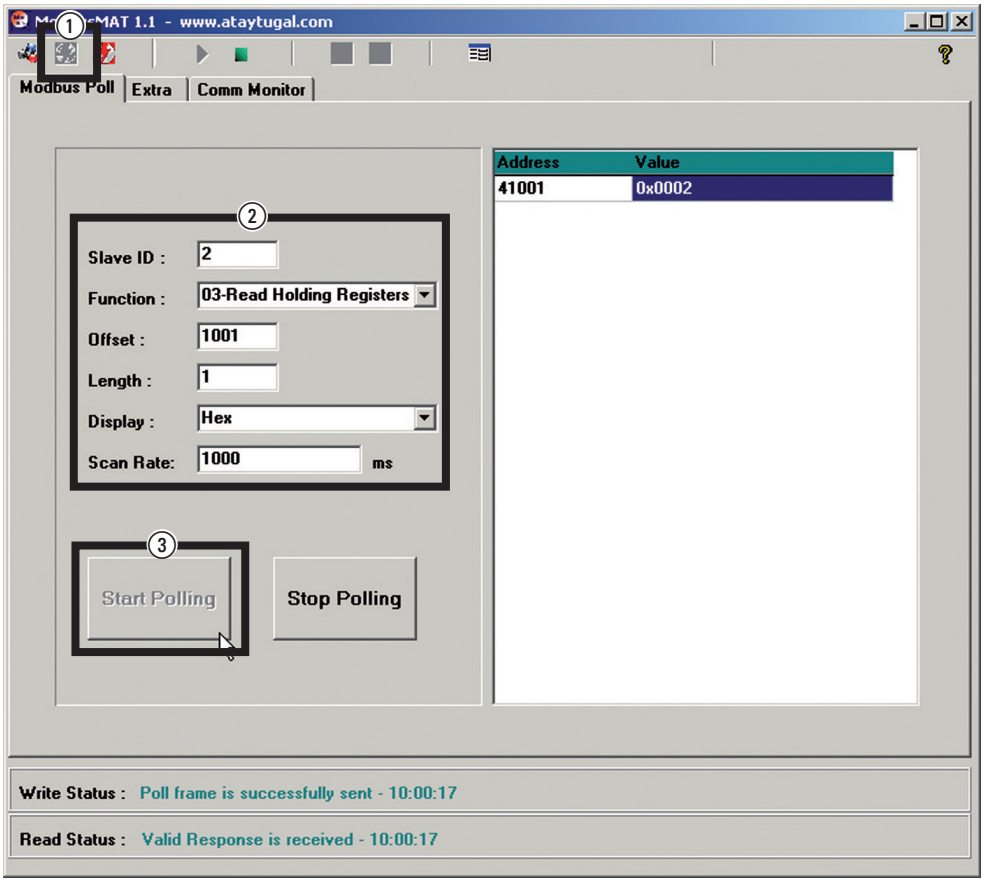
Register	Variable	Wertebereich
1000H[1)]	Protokoll	0 - Modbus
1000L[2)]	Geräteadresse	1 – 255 (Standardwert: 2)
1001H[1)]	Baudrate	0: 9600 kBit/s 1: 19200 kBit/s 2: 28400 kBit/s
1001L[2)]	Parität	0: nein (Standardwert) 1: gerade 2: ungerade
1002H[1)]	Datenbits	1 -8 Bit
1002L[2)]	Stoppbits	0: 1 Bit (Standardwert) 1: 2 Bits

1) H = High Byte
2) L = Low Byte

→ Beachten Sie, dass bei der Anwahl der Register ein Offset von +1 zu beachten ist. So muss Register 1000 beispielsweise als 1001 angewählt werden.

3.1.4 Finden der Modbus-Adresse

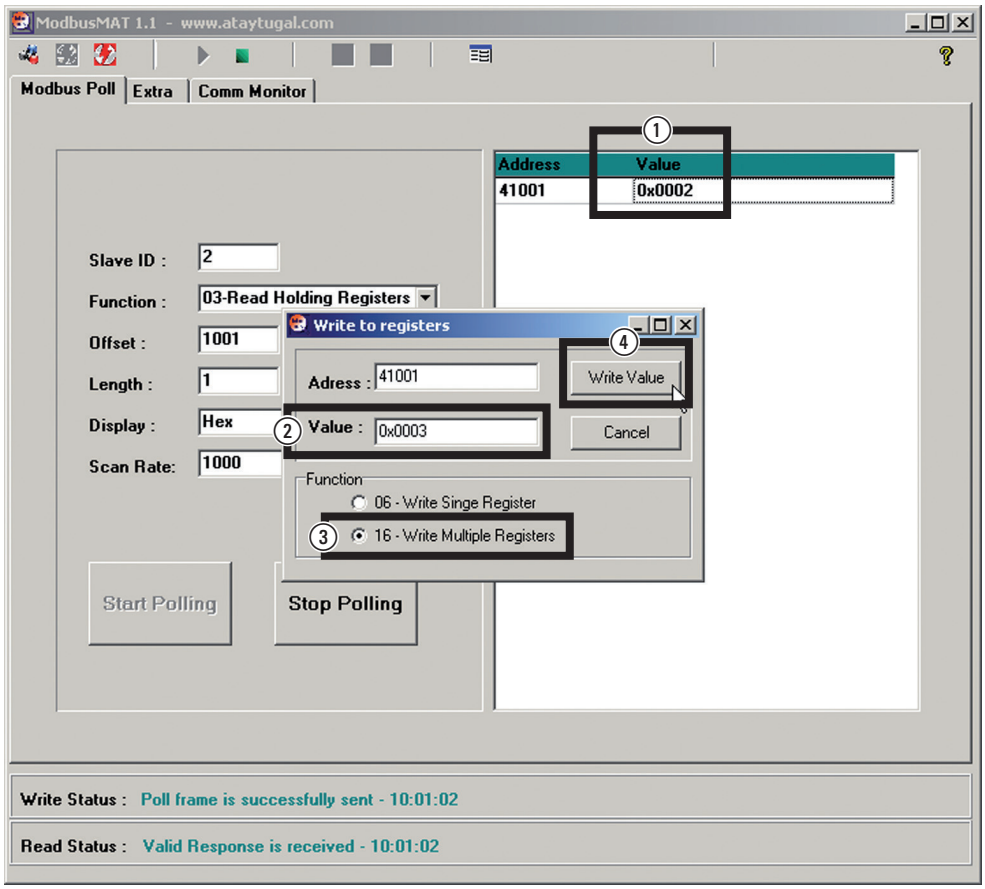
- Betätigen Sie in der oberen linken Ecke des Fensters das Symbol „Open Port“ ①.
- Geben Sie im Fenster folgende Werte ② ein:



- Betätigen Sie die Schaltfläche „Start Polling“ ③. Im nebenstehenden Fenster erscheint die Modbus-Adresse.

3.1.5 Eingabe der neuen Adresse

▶ Gehen Sie in der Liste unter „Value“ auf den Registerwert 0x0002 ①. Ein neues Eingabefenster öffnet sich.



▶ Geben Sie im neuen Fenster unter „Value“ ② die neue Adresse im Hex-Format an.

Beispiel hier: Adresse 3

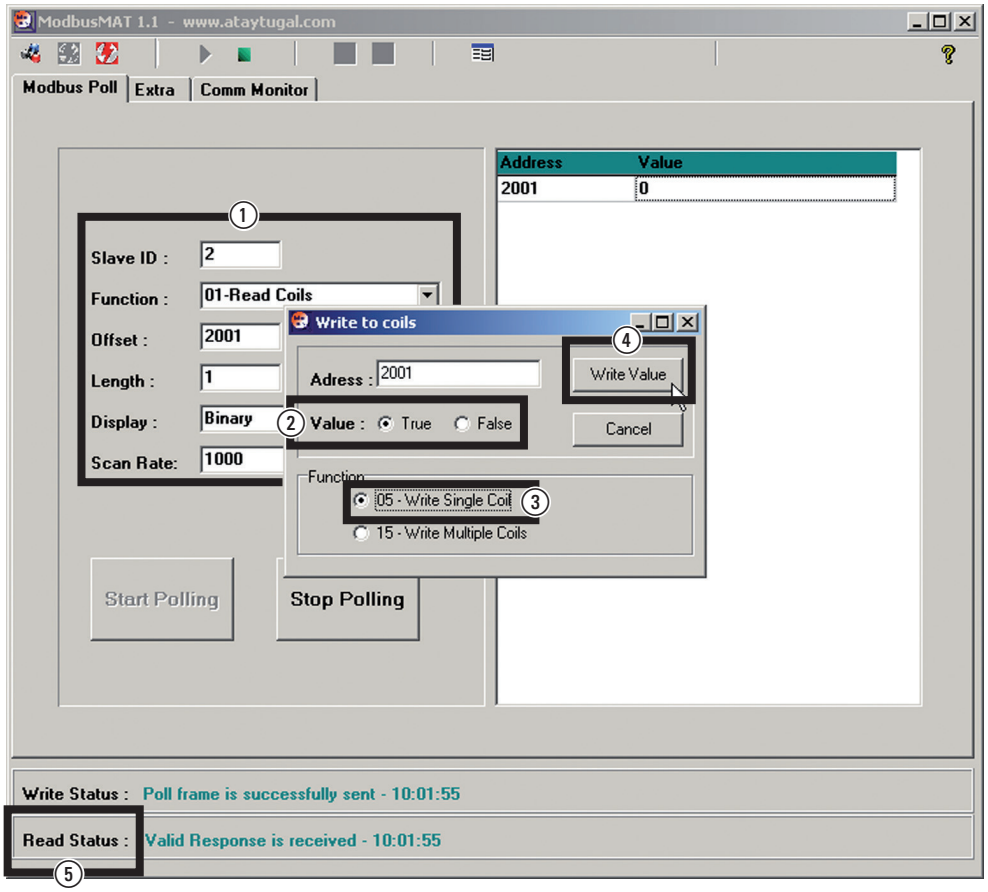
▶ Wählen Sie unter „Function“ das Kontrollkästchen „16 - Write Multiple Registers“ ③ aus.

▶ Betätigen Sie die Schaltfläche „Write Value“ ④.

▶ Betätigen Sie die Schaltfläche „Cancel“, um das Fenster zu schließen.

3.1.6 Speichern der Konfiguration

▶ Geben Sie im Fenster folgende Werte ① ein:



▶ Gehen Sie in der Liste unter „Value“ auf den Wert 0. Ein Eingabefenster öffnet sich.

▶ Wählen Sie bei „Value“ ② das Kontrollkästchen „True“ aus.

▶ Wählen Sie unter „Function“ das Kontrollkästchen „05 – Write Single Coil“ ③ aus.

▶ Betätigen Sie die Schaltfläche „Write Value“ ④, um die Konfiguration zu speichern.

▶ Betätigen Sie anschließend die Schaltfläche „Cancel“, um das Menü zu verlassen.

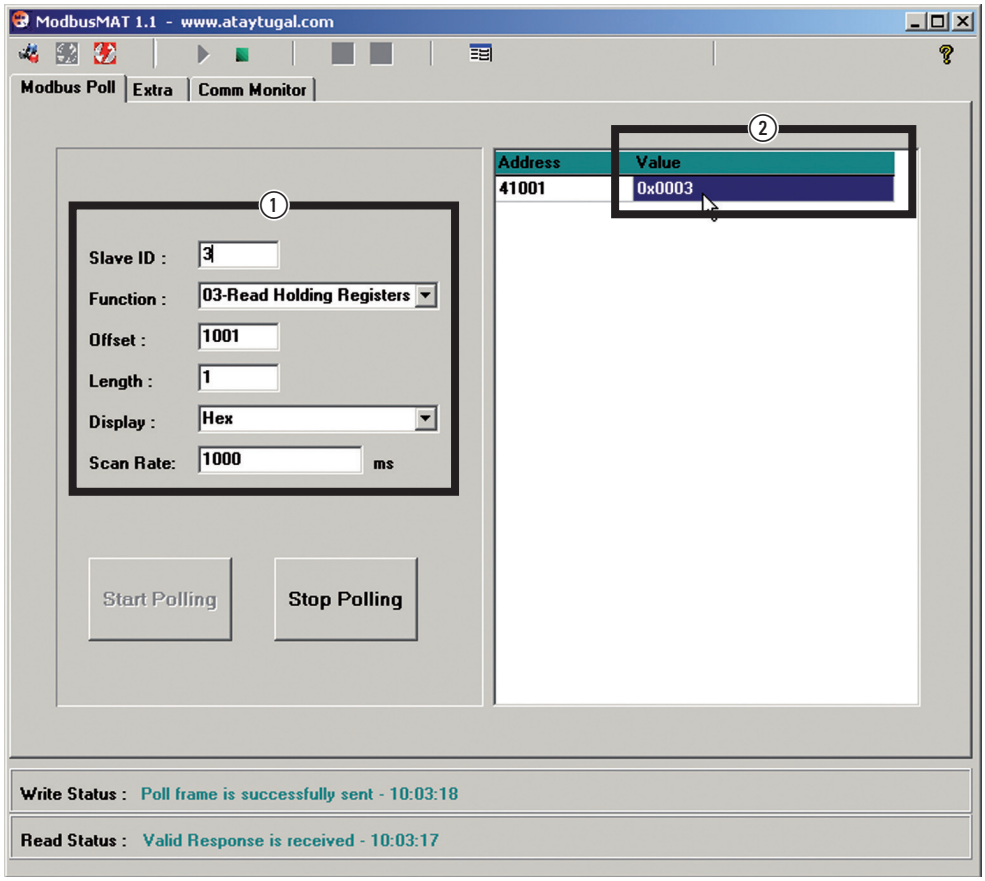
→ Nach dem Setzen des Coils wird aufgrund der Adressänderung im Read-Status ⑤ ein Timeout angezeigt.

3.1.7 Kontrollieren der Adressänderung

▶ Wählen Sie eine neue Slave-ID an, um die Adressänderung zu überprüfen.

Beispiel hier: Adresse 3

▶ Geben Sie im Fenster folgende Werte ① ein:



▶ Wenn der Wert unter Value nun, entsprechend dem Beispiel Adresse 3, 0x0003 ② lautet, wurde die Adresse erfolgreich geändert.

3.2 Alarm-Konfiguration

Nachfolgend wird die Alarm-Konfiguration für das NZM-XMC beschrieben.

3.2.1 Alarme

Das BreakerVisu-System verfügt über eine Anzeige für zwei XMC-Alarme. Diese Alarme können beispielsweise analog zur Lastwarnfunktion des NZM Leistungsschalters im SmartWire-DT Netzwerk eingesetzt werden.

3.2.2 Registerübersicht

Folgende Registerbereiche können für die Alarm-Konfiguration in der BreakerVisu verwendet werden:

Nr. des Alarms	Register-Bereich
1	1150 - 1155
2	1160 - 1165

→ Beachten Sie, dass bei der Anwahl der Register ein Offset von +1 zu beachten ist. So muss Register 1150 beispielsweise als 1151 angewählt werden.

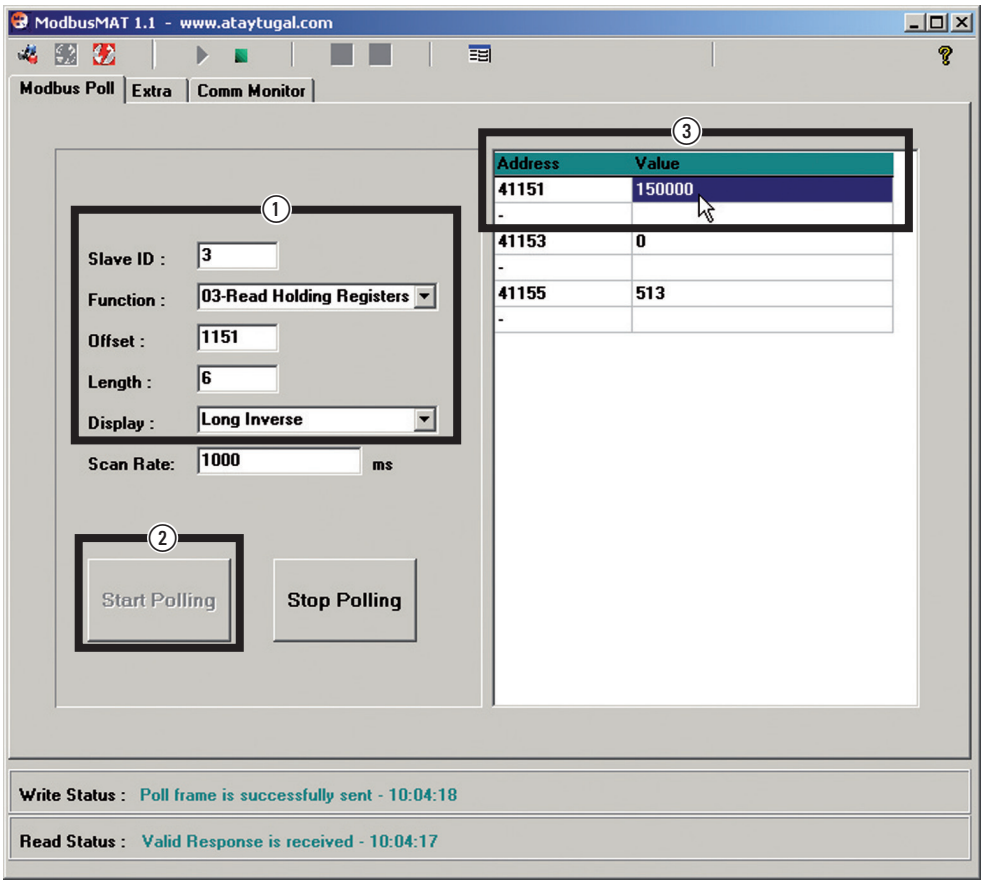
Für die Konfiguration sind jeweils sechs Register erforderlich.

Register	Variable	Wertebereich
1150, 1151	Höchstwert	Je nach Parameter (Standardwert: 0)
1152, 1153	Mindestwert	Je nach Parameter (Standardwert: 0)
1154	Verzögerung	0 – 9999 Sekunden (Standardwert: 0)
1155 H[1)]	Parametercode	1 - 48
1155 L[2)]	Ausgang	0 - 10

1) H = High Byte
2) L = Low Byte

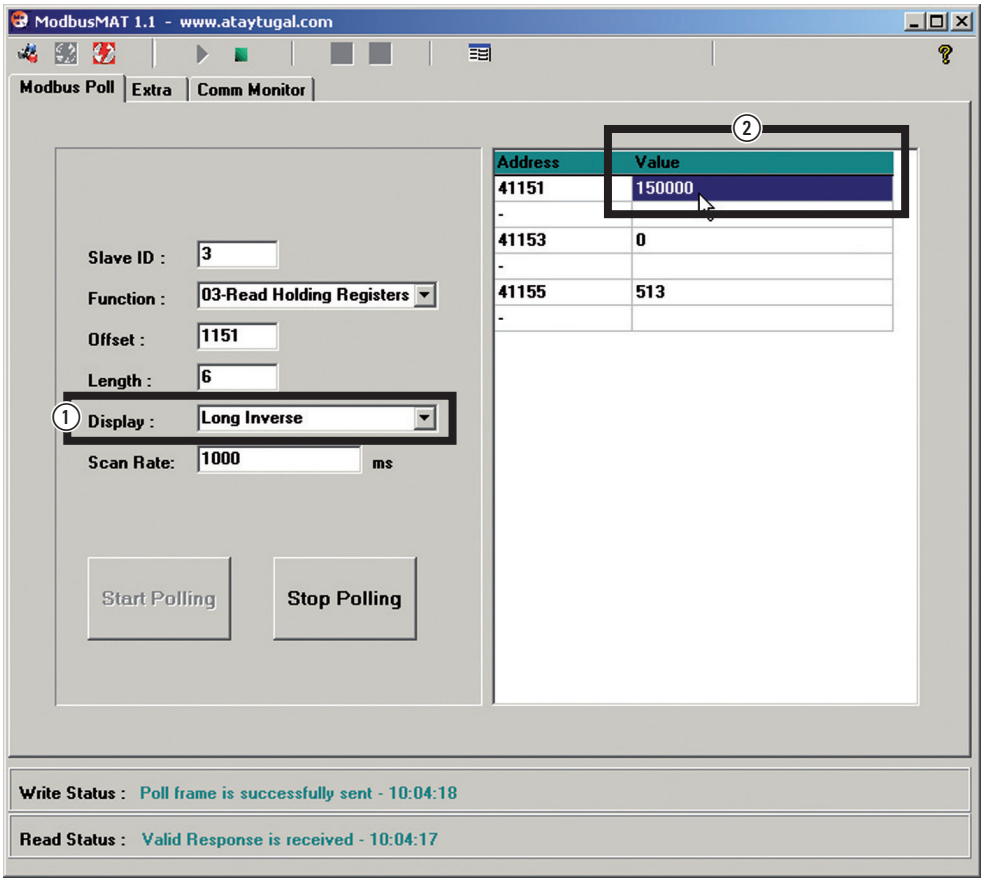
3.2.3 Konfiguration

▶ Geben Sie im Fenster folgende Werte ① ein:



▶ Betätigen Sie die Schaltfläche „Start Polling“ ②.

▶ Wählen Sie den Registerbereich für Alarm 1 ③ an.



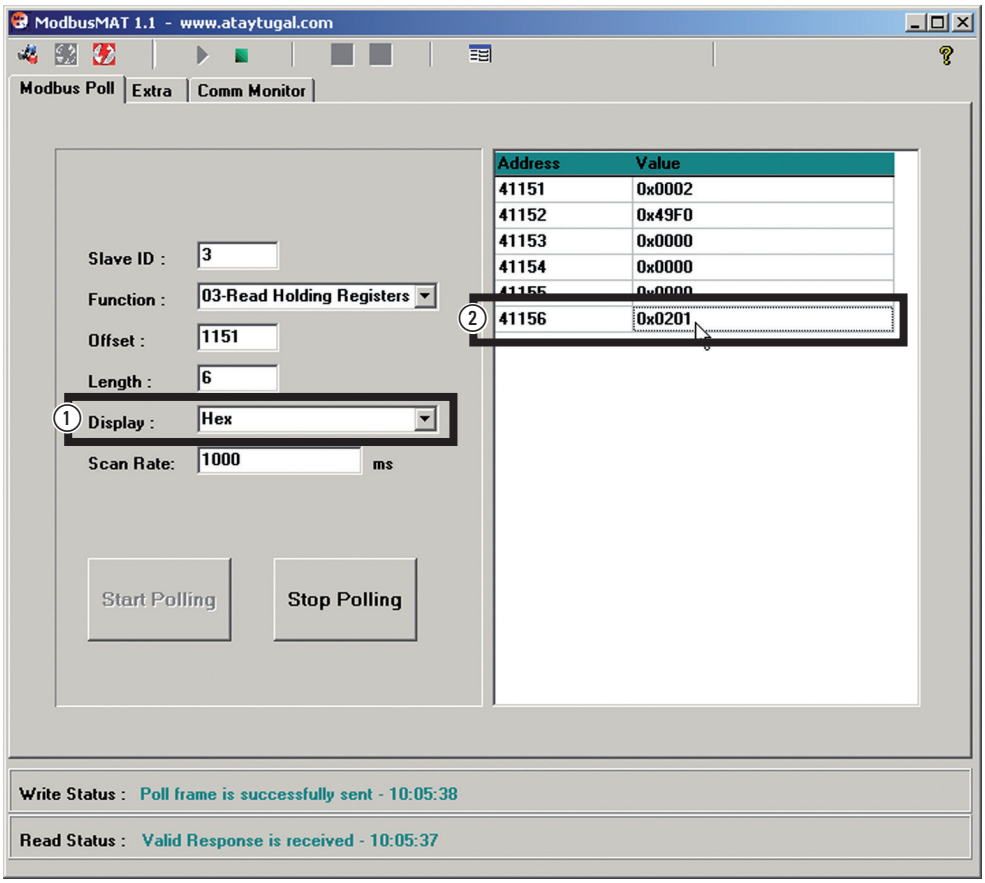
Die sechs für die Konfiguration erforderlichen Register werden in der nebenstehenden Liste angezeigt. Die Register 1151 und 1152 des Höchstwertes werden in Form eines Doppelwortes ① dargestellt.

In diesem Szenario soll Alarm 150A an L1 auslösen.

Geben Sie nun den Stromwert ② direkt in mA ein.

Beispiel hier: 150000

→ Weitere Informationen können Sie in dem XMC-Handbuch MN0121900Z aus dem Kapitel „Elektrische Parameter“ entnehmen.



- ▶ Ändern Sie die Einstellung bei Display zu Hex ①.
- ▶ Tragen Sie den Parametercode 2 für den Strom L1 im High Byte des Registers 1155 + 1 ein ②.

Value: 0x0201

High Byte (Parameter): 02

Low Byte (Alarmausgang 1): 01

- ▶ Speichern Sie die Konfiguration wie unter → Abschnitt „3.1.6 Speichern der Konfiguration“, Seite 17 beschrieben.
- ▶ Wiederholen Sie den Vorgang optional für den zweiten Alarm in den Registern 1160 bis 1165.
- ▶ Schließen Sie das XMC an die BreakerVisu an.

→ Die Alarme werden jetzt auf dem XV100 Touchscreen-Panel angezeigt.

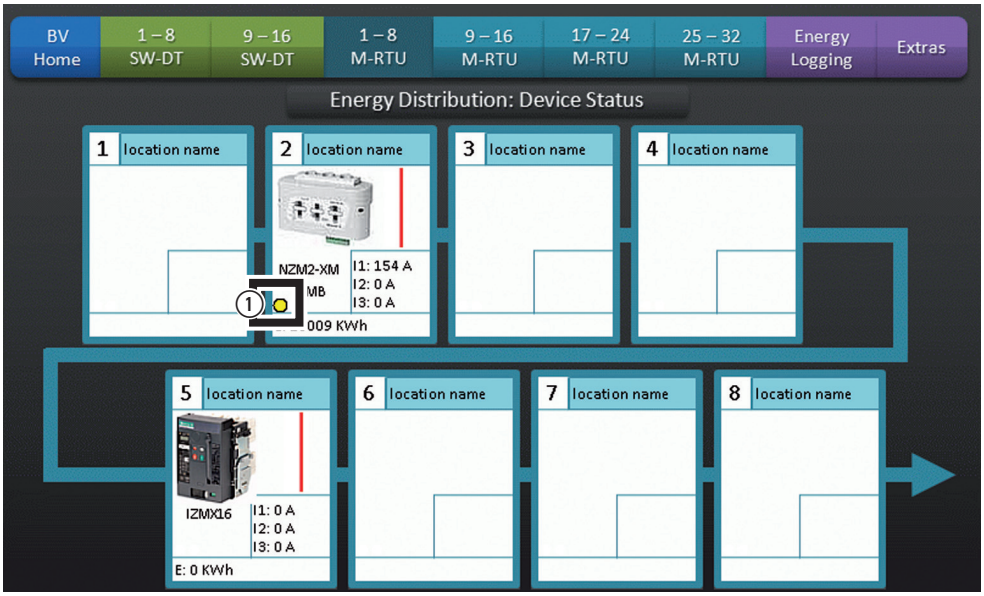


Abbildung 3: Übersichtsseite

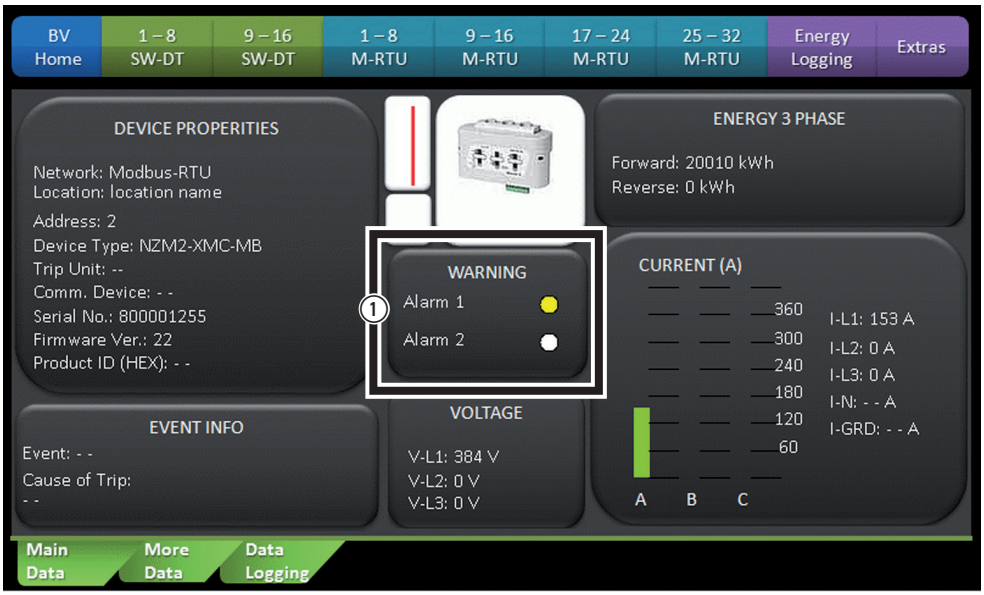


Abbildung 4: Unterseite

▶ Die eingestellten Alarme sind hier sichtbar ①.

4 Konfiguration des IZMX-MCAM

4.1 CAM-Module

Alle CAM-Module werden über die Auslöseelektronik Trip Unit 520 des jeweiligen Auslösers des IZMX Leistungsschalters konfiguriert.

→ Sie benötigen für die Konfiguration kein zusätzliches Werkzeug.

4.2 Konfiguration

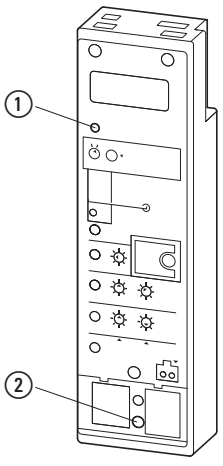
Nachfolgend wir die Konfiguration bei einem Type U-Auslöser gezeigt. Die Konfiguration bei einem Typ P-Auslöser erfolgt am Vollgrafik-Display.

Folgende Parameter müssen auf dem MCAM eingestellt werden:

Modbus-Adresse	SP 00	1 - 247
Baudrate	SP 01	0 - 3
Parität	SP 02	0 - 2
Stoppbits	SP 03	0 - 1

4.2.1 Übersicht Typ U-Auslöser

→ Im Display werden standardmäßig die Ströme der drei Phasen und gegebenenfalls des Neutralleiters angezeigt.



① Scroll: Mit dieser Taste können Sie die Werte für die verschiedenen Parameter einstellen.
② Reset: Mit dieser Taste gelangen Sie zu den Parametereinstellungen, wechseln von einem Parameter zum anderen und speichern am Ende durch Loslassen alle Parameter.

4.2.2 Modbus-Adresse

- Betätigen Sie die Taste „Reset“ und halten Sie Taste gedrückt. Nach etwa fünf Sekunden erscheint im Display SP 00.
- Betätigen Sie die Taste „Scroll**“**, um einen entsprechenden Wert (→ Abschnitt „4.2 Konfiguration“, Seite 25) einzustellen. Der Wert wird im Display angezeigt.

Mit jedem Betätigen der Taste „Scroll“ erhöht sich der Wert um 1. Wenn Sie die Taste gedrückt halten, steigen die Werte erst langsam, dann schneller. Nach Erreichung des jeweils höchstmöglichen Wertes springt der Wert auf 1 zurück.

4.2.3 Baudrate

Die Baudrate wird anschließend wie folgt eingestellt.

- Lassen Sie die Taste „Reset“ kurz los, um Sie dann erneut zu drücken und gedrückt zu halten. Im Display erscheint nun SP 01.
- Betätigen Sie die Taste „Scroll“, um einen entsprechenden Wert einzustellen.

Folgende Werte können eingestellt werden:

0	1200 baud
1	4800 baud
2	9600 baud
3	19200 baud

4.2.4 Parität

Die Parität wird anschließend wie folgt einstellt.

- Lassen Sie die Taste „Reset“ kurz los, um Sie dann erneut zu drücken und gedrückt zu halten. Im Display erscheint nun SP 02.
- Betätigen Sie die Taste „Scroll“, um einen entsprechenden Wert einzustellen.

Folgende Werte können eingestellt werden.

0	keine
1	ungerade
2	gerade

4.2.5 Stoppbits

Der Wert für die Stoppbits wird anschließend wie folgt eingestellt.

- Lassen Sie die Taste „Reset“ kurz los, um Sie dann erneut zu drücken und gedrückt zu halten. Im Display erscheint nun SP 03.
- Betätigen Sie die Taste „Scroll“, um einen entsprechenden Wert einzustellen.

Folgende Werte können eingestellt werden:

0	1 bit
1	2 bit

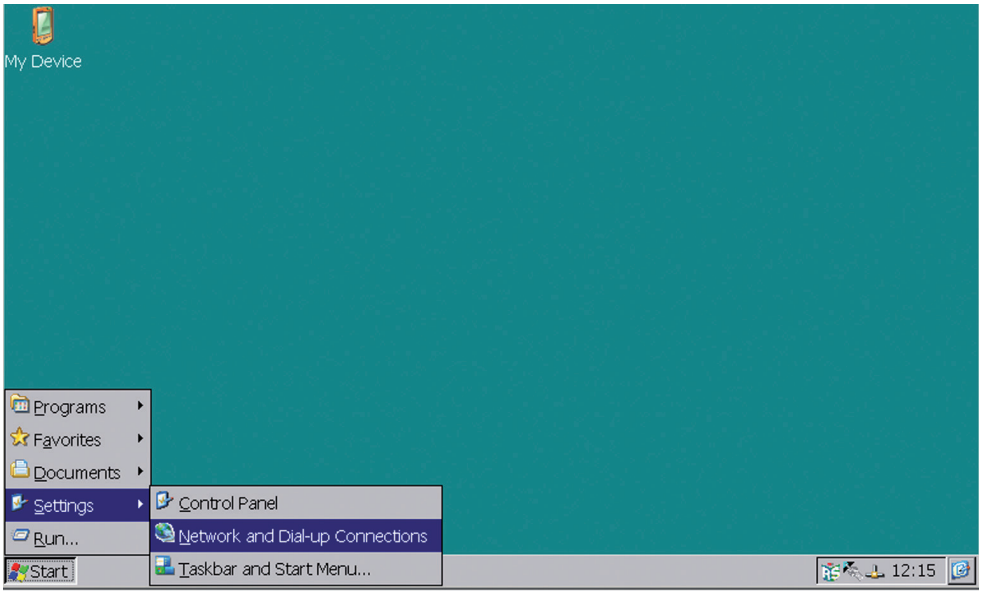
- Lassen Sie die Taste „Reset“ los, um alle Eingaben zu speichern.

Sie müssen bei jeder Einstellung alle Setpoints (SP) durchgehen, um die Änderungen anschließend speichern zu können.

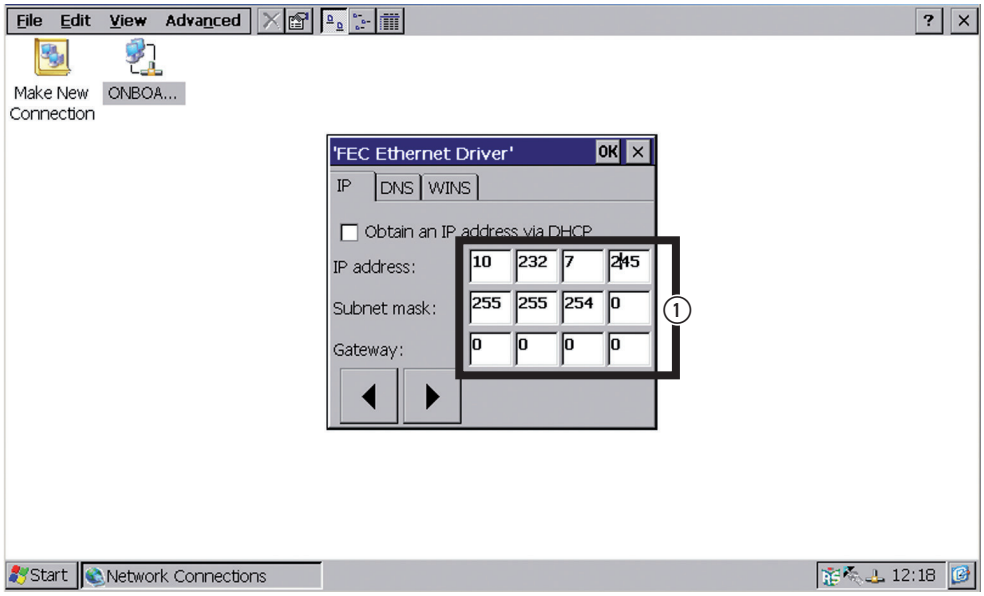
5 Installation der BreakerVisu

5.1 Herstellung einer Verbindung zum XV

- Stellen Sie eine Spannungsversorgung zum XV her.
- Richten Sie eine Ethernetverbindung ein.
- Legen Sie eine SD-Karte ein.
- Öffnen Sie die „Network and Dial-up Connections“ auf dem XV100.



- Gehen Sie auf ONBOARD, um das Fenster „FEC Ethernet Driver“ zu öffnen.

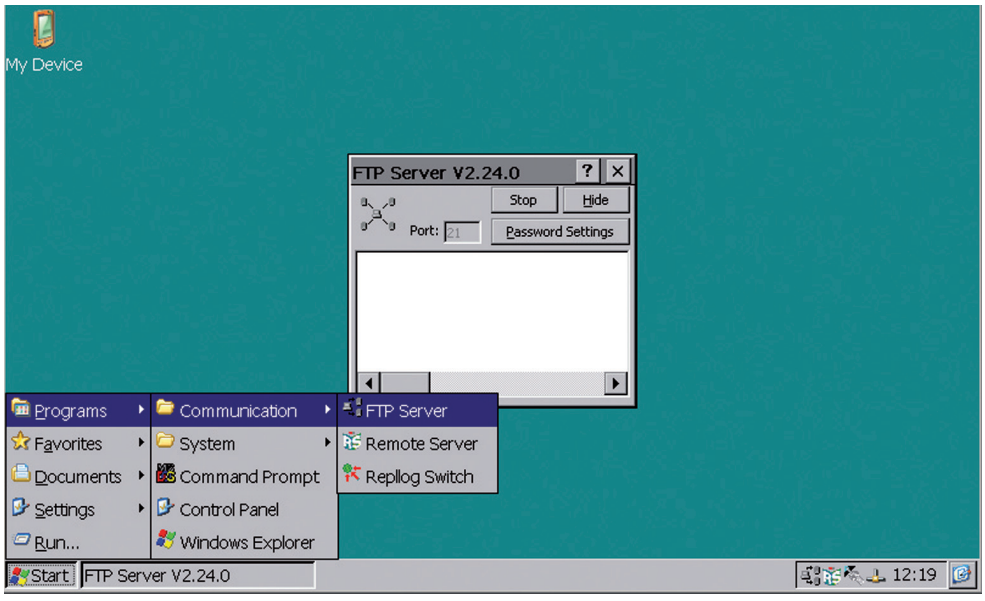


Bei den Werten unter Position ①, in der oben dargestellten Abbildung, handelt es sich um Beispielangaben! Beachten Sie bei der Eingabe die entsprechenden Betriebsangaben.

- Geben Sie die Werte für die IP-Adresse, die Subnetzmaske und den Gateway für Ihr System ein.
- Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit OK.

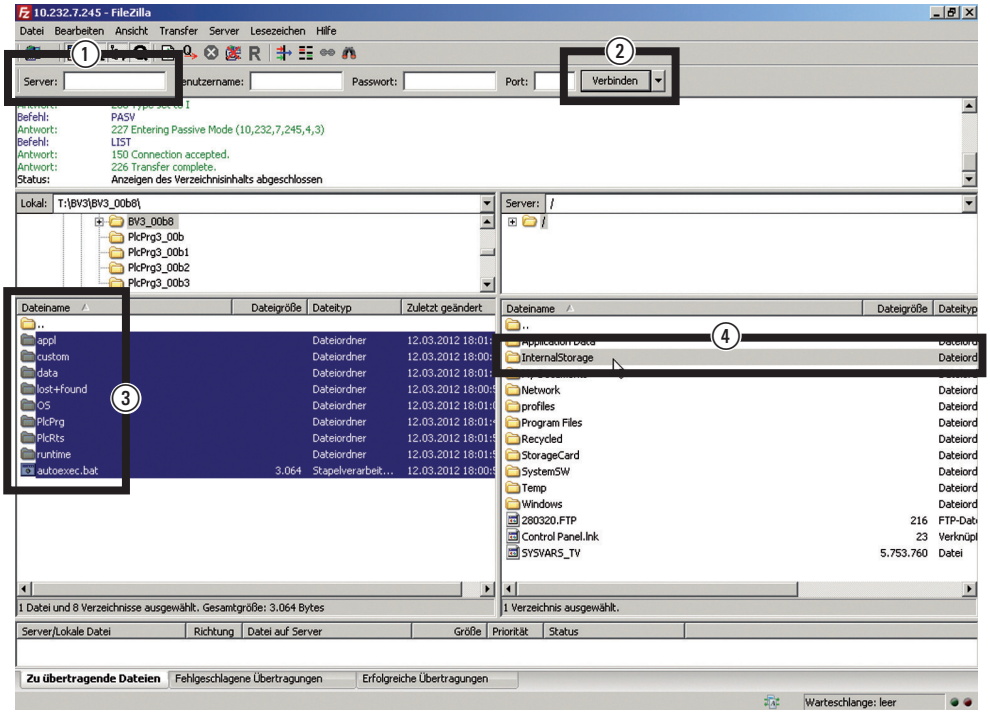
Sie können die IP-Adresse nachträglich im BreakerVisu über Menü/Extras ändern.

- Starten Sie den FTP-Server, wie in nachfolgender Abbildung gezeigt.



5.2 Übertragung des BreakerVisu auf das XV

▶ Starten Sie auf Ihrem Computer ein FTP-Programm , zum Beispiel Filezilla oder greifen Sie über den Windows Explorer darauf zu.

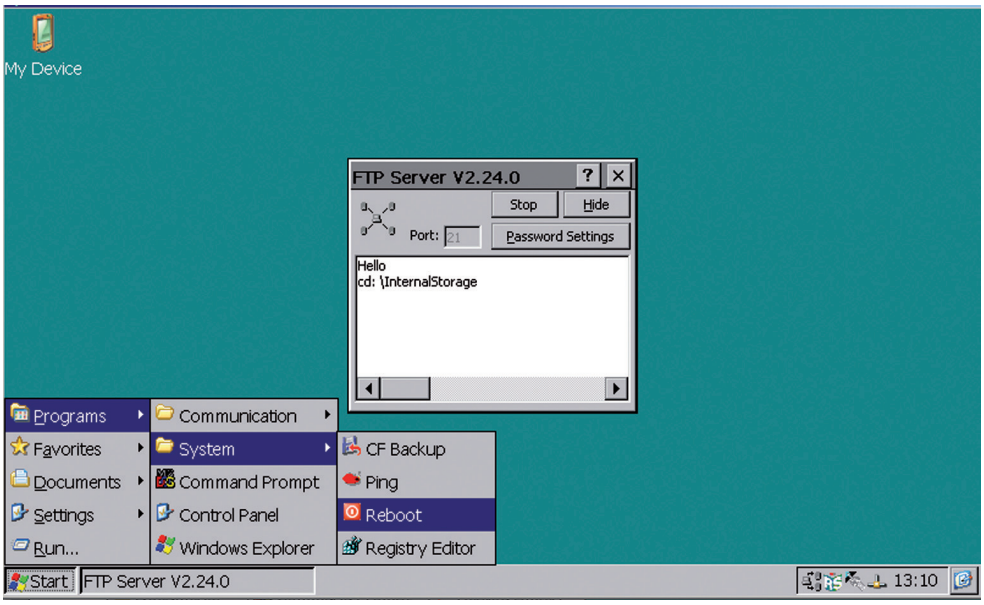


▶ Geben Sie die IP-Adresse des Gerätes ① ein.

▶ Betätigen Sie die Schaltfläche Verbinden ②.

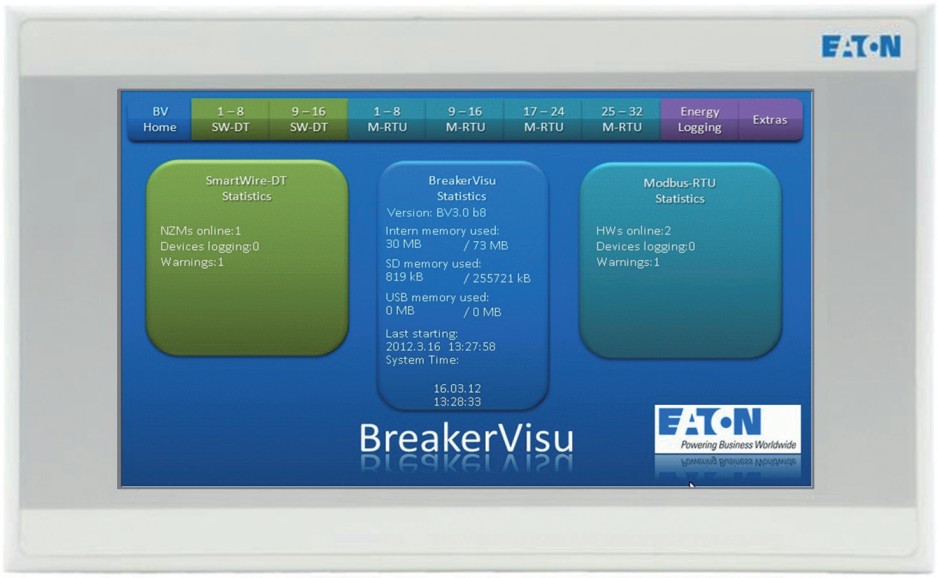
▶ Kopieren Sie alle Dateien aus dem Installationsordner ③ von Ihrem Computer in den Ordner Internal Storage ④ auf dem XV100.

▶ Starten Sie das XV100 erneut.



5.3 Startbildschirm

BreakerVisu startet automatisch. Folgender Bildschirm erscheint.



Stichwortverzeichnis

A
Adresse
Kontrolle der Adressänderung 18
neu eingeben 16
Alarme 19
Alarm-Konfiguration 19
Auslöseelektronik
Typ P 5
Typ U 5

B
Baudrate 26
BreakerVisu-System 19

C
CAN-Gateway 9
Adressierung 9
COM-Port
Festlegen 12

D
DIP-Schalter 9

E
Ethernetverbindung 29

F
FTP-Server 30

G
Gateway 1 9
Gateway 2 10

I
IP-Adresse 30, 31

K
Kompatible Geräte 5
Konfiguration 9, 20

L
Leistungsschalter-Serien
IZM26 5
NRX 5

M
Modbus-Adresse 26
finden 15
ModbusMat 11

N
NZM-XMC
Adressierung 11
Anschluss 11

P
Parität 26

R
Read-Status 17
Registerübersicht 19
Registerübersicht 14

S
SD-Karte 29
SmartWire-DT 9
Startbildschirm 32
Stoppbits 27

T
Timeout 17
Topologie 6
Touchscreen-Panel 22
Typ U-Auslöser
Übersicht 25

U
USB-RS485-Converter 11

V
Verdrahtungsplan 7